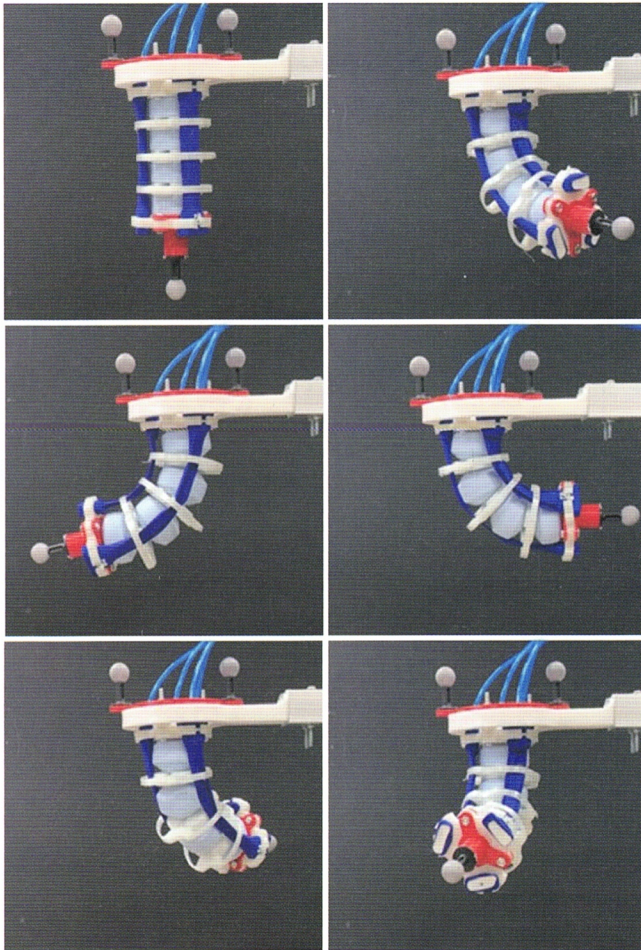


佐々木研究室

高齢化社会の到来による若年人口の減少により、福祉・介護分野に限らず様々な分野で作業者の負担軽減を目的とした人間支援ロボットに対する関心や期待が高まっています。佐々木研究室では、さまざまな空気圧アクチュエータを開発し、それらの人間支援ロボットへの応用を進めています。

研究内容

ソフトロボット用多自由度アクチュエータ



人間など安全性が求められる対象に作業を行うロボットとして柔軟構造のロボット“ソフトロボット”に注目が集まっています。本研究では、ソフトロボットのマニピュレータへの応用を目的として空圧駆動の柔軟・多自由度アクチュエータの開発を行っています。このアクチュエータは、フレキシブルリニアブレーキ（裏面参照）と組み合わせ伸長、湾曲動作を切り替えることが可能です。

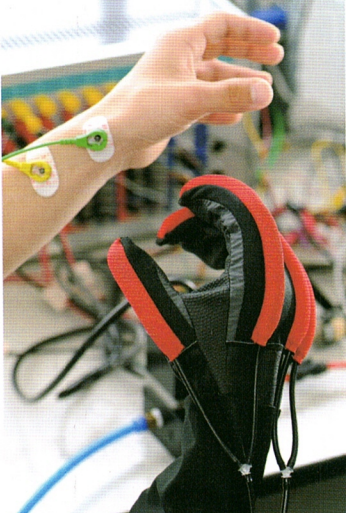


腕を長時間上げ続ける作業の姿勢保持を目的に開発した支援装置です。空圧駆動のブレーキ機構によって、制動時には装着者の腕を任意の位置で保持し、非制動時には自由に腕を動かすことが可能です。また、装着者の動作を妨げず拘束感の少ない本研究室独自の外骨格機構を採用しています。

空圧駆動上腕保持アシストスーツ

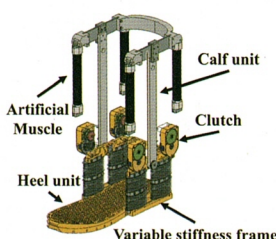
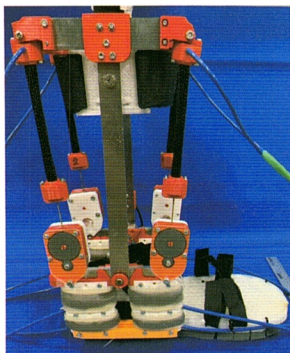
湾曲型空気圧ゴム人工筋を用いたパワーアシストグローブ

手指背面に配置した湾曲型空気圧ゴム人工筋により屈曲動作の補助ができる手袋状のパワーアシストロボットを開発しています。握力の低下した高齢者や麻痺のある障害者への応用が期待できます。外骨格と組み合わせることで、拇指対立動作も可能です。



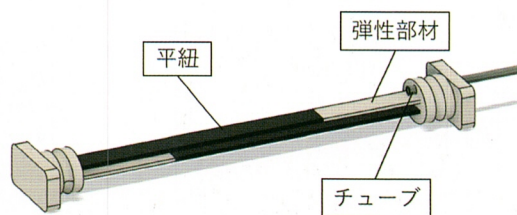
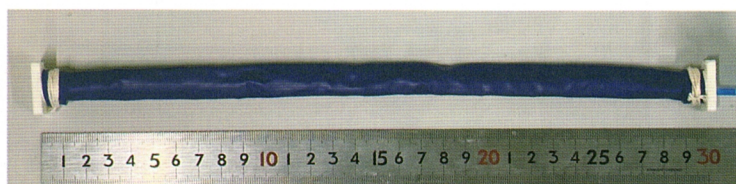
可変剛性フレームを使った装着型訓練装置

下肢動作の直接的教示を目的とした装着型装置です。装置両側面に剛性の調整が可能なフレームを用いることで、内外反動作の制限と緩和の切り替えが可能な構造を実現しています。また、人工筋と空圧駆動のクラッチ機構を接続することで、人工筋発生力の変位依存性を軽減しています。



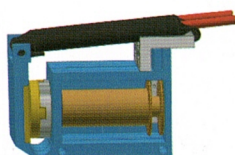
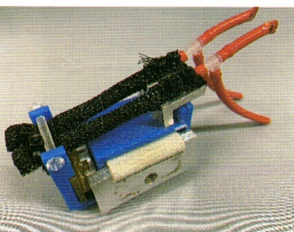
フレキシブルリニアブレーキ

ゴムチューブ内部の平紐同士を負圧により接触させることで制動力を発生させる直動方式のブレーキ機構です。柔軟・軽量の構造ながら 200N 程度の制動力を発生させることが可能です。制動力を利用したソフトアクチュエータの動作切り替え以外に、McKibben 型空気圧ゴム人工筋と直列接続し柔軟なクラッチ機構としても利用可能です。



空圧式可変摩擦ダンパー

空気圧ゴム人工筋で摩擦力を調整しベルトの引き出し抵抗を変化させる可変摩擦ダンパーを開発しています。装着型の運動矯正やトレーニング装置、パワーアシスト装置への応用を目指して研究を行っています。



香川大学創造工学部創造工学科 佐々木研究室

〒761-0396 香川県高松市林町 2217-20

TEL/FAX: 087-864-2335 E-mail: sasaki.daisuke@kagawa-u.ac.jp

URL: <http://www.sasaki-lab.jp/>

